

(11)Publication number:

63-135848

(43)Date of publication of application: 08.06.1988

(51)Int.CI.

GO1N 21/88 HO1L 21/66

(21)Application number: 61-281813

(71)Applicant: HITACHI LTD

HITACHI ELECTRONICS ENG CO LTD

(22)Date of filing:

28.11.1986

(72)Inventor: ISHIDA HIROYUKI

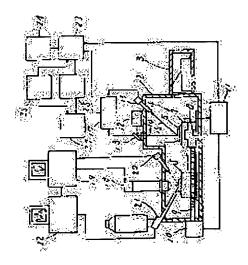
MURAMATSU KIMIO HAGINO MASAYOSHI OKADA TSUNEO NAKAMURA HISATO

(54) DEFECT INSPECTION INSTRUMENT

(57)Abstract:

PURPOSE: To remove a defect other than those to be diagnosed automatically, by subtracting a defect distribution map prior to a diagnosis process of an object to be inspected from that after the end thereof.

CONSTITUTION: A wafer 1 as object to be inspected is placed on a foreign matter inspection stage 4 and irradiated with laser 12 to detect scattered bean due to a foreign matter with a photo sensor 16. The resulting detection signal is processed with a CPU 23 through a foreign matter detection controller 17, a foreign matter distribution map prior to the diagnosis process is stored into a defect distribution map memory section 25 and, then, the wafer 1 is sent to the diagnosis process for a specified processing. Likewise, a foreign matter is detected from the wafer 1 via the diagnosis process and a foreign matter distribution map after the end of the diagnosis process is stored 25. Then, a computing section 26 subtracts a defect distribution map prior to the diagnosis process from that thereafter. This enables the selection of a defect along generated in the wafer 1 during the process, thereby automatically determining a distribution map of a foreign matter attached in the process.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

9日本国特許庁(jP)

10 特許出 附公開

®公開特許公報(A)

昭63-135848

@int.Cl.4

證別記号 广内整理番号

❸公開 昭和63年(1988)6月8日

G 01 N 21/88 H 01 L 21/66

E -7517-2G J -7517-2G

7517-2G 7163-5F

審査請求 未請求 発明の数 1 (全6頁)

◎特 願 昭61-281813

❷出 顋 昭61(1986)11月28日

砂発明者 石田 博行

群馬県高崎市西横手町111番地 抹式会社日立製作所高崎 工程内

母兔 明 奢 村 松 公 夫

工場內 群馬県高崎市西機手町111番地 株式会社日立製作所高崎

工場内

6 発明者 获野 正吉

群馬県高崎市西俄手町111番地 株式会社日立製作所高崎 工場内

作所

⑪出 頤 人 株式会社日立製作所 ⑪出 頻 人 日立電子エンジニアリ 東京都千代田区神田駿河台4丁目6雲地東京都千代田区大手町2丁目6雲2号

ロ立地ナエンジニアリング依式会社

②代 理 人 ・ 弁理士 小川 ・ 勝男 ・ 最終質に続く

朔 相 害

1. 数羽の名称

欠解校篮篓戳

- 2. 特許请求の範囲
- 1、破検査物における欠額を検出する欠額検出手 競さ、欠陥検出手段の使用に基金接検推動にお ける欠陥の分布図を記憶する配理部と、記憶即 の配慮データに基金、複数の欠陥分布図を照合 する演算部とを鍛えていることを特徴とする欠 陥検査額回。
- 2. 皮鼻部が、欠給分布密相互の患を求めるよう に構成されていることを特徴とする特件研究の 朝郷野1項記載の欠陥検査装置。
- 3. 資算部が、欠請分布図の数算を実行するよう に根成されていることを申請とする特許請求の 助囲事1 収記並の欠配検登設費。
- 3. 鬼朋の辞相な説明

(産業上の利用分野)

本説別は、欠陥検査技術、特に、被検査物の表 断に欠陥として付着した動物の自动欠陥検査技成 に関し、例えば、半導体管理の製造工程において、 ウエハ等の支頭に付着した美物の検査に利用して 複数なものに関する。

(従来の技術)

単導体施製の製造工程において、ウェハに 裏物 付着等の欠陥があると、製造少容りや製品の品質 および信頼性の係下が発生するため、ウェハ上に おける欠陥についての検査並びにそれに基づく辞 優ないしな齢端は、オンラインまたはオフライン を関わず整要である。

そこで、ウェハの欠陥投密や迎環域にて実行する欠陥検査装取として、接換空物としてのウェハ に光を照射してウェハからの反射光をホトセンサ により測定し、その測退結果に基づいて正常部と 欠陥部とを判定して欠陥の分布を求めるように構成されている光学検査技能が、各種提案されている。

なか、光学校支技術を述べてある例としては、 は式会社工業調査会発行「電子材料 1 9 8 4 停 1 1 月号知番」配わ5 9 年 1 1 月 2 0 日発行 P 2

-281 -

特開昭63-135848 (2)

13~9219、がある。

さらに、ウェハに付寄した異物の分布を検出するだけでなく、参数異物の大きむ、胡成等を走受電子顕微鏡やX線マイクロアテライザを思いて分析・経済する萬物検査整置も遅度されている(例えば、特別昭60-218645号公均参照)。 「発明が解決しようとする問題点)

このような欠陥投資製を用いてウェハの欠益 検査を実施する際、ウエハが診断(ないしは評価) すべきプロセスを経る能から、ウェハに存在し ていた欠陥は、参断対象外の欠陥であるため、除 去する必要があるが、これを人為的に除るする作 案は問題であるという問題点があることが、本発 男君によって明らかにされた。

本発明の目的は、砂糖対象外の欠極を自動的に 陸去することができる欠陥検変整弦を提供するこ とにある。

本免別の前だならびにその他の目的と類様な特徴は、本別組書の記述および前件図面から明らかになるであるう。

に砂瓶することができる。

また、記憶部には診断すべきプロセスを経た金 での技権運物についての欠陥の分布部を記憶させ、 ておくことができる。そして、演算部は診断すべきプロセスを経た全での被検査物についての欠勝 分布部を領算することにより、そのプロセスにおいて被検査物に発生した欠陥の傾向を顕み化することができる。 ことができる。したがって、この傾向を解析することにより、当該プロセスにおける欠陥発生の原 の存在では検索を可以

(光路的1)

第1回は本発明の一実施的である異的検査筋圧 を示す模式菌、第2回はその作用を説明するため の視明図である。

不双连例において、この実物検査基礎は枝段変物としてのウェハ1上に動物すべきプロセスで付容した欠陥としての異物の分布、およびその異物の組織を分野するように構成されており、其空状態を形成し得るように構成されている検査室2を備えている。検査室2の外数(以下、容額とする。

(問題点を解決するための事故)

本駅において約示される発売のうち代表的なものの概要を提明すれば、次の過りである。

すなわち、彼快変物における欠陥を検出する欠 随快白手取と、欠陥検出平便の検出に基合は検査 物における欠陥の分布固を配慮する配値部と、配 性師の記憶データに基合、複数の欠陥分布閣を照 合する顔芽郎とを続けたものである。

(作用)

的記した事限によれば、記憶部には診断すべき プロセスを放検整動が越る能に欠陥の分布を検査 して記録させてわる、診断すべきプロセスを被検 変物が迷た降に欠陥の分布を検査して記憶させる ことができる。そして、資料部はプロセス傾の被検 変物における欠陥分布図かっプロセス前の被検 受物における欠陥分布図を成群することにより、 そのプロセスにおいて被検査物に発生した欠陥だ けを選択することができる。

したがって、その欠陥を配辞することにより、 普度プロセスにおりる欠陥の発生の顧思等を正確

)には予備立るがウェハ【を独立宝なに対して出 し入れし得るように設備されており、検査室 2 内 には緊閉の分布を検査するための異例分布検査ス ナージ4、および異物の胡鹿を分析するための歌・ 物分沢ステージをが、右および定にそれぞれ配き れて投定されている。社会室を内にはウェハーダ 選続するための太ルダ6が移動台1に支援されて 投稿されている。移動台ではホルダ 6 石XY方回 に移動させ得るように構成されており、XY方向 の移動座機はエンコーダ 8 によってコントローチ ししにインブットされるようになっている。移動 合うはモータ!ロによって駆動される送りねじ妓 置りによう分布検査ステージィと異物分析ステー ジュとの間を移動されるように供成されており、 モータ(8はコントローラ!(により知知される ように佼成されている。

検査型2の契約分布ステージ4上にはレー学報 促売12が設備されており、この発展器12は定 支もラー13を分して、単位領検空を実践する検 登走としてのレーザ14をウェハ1に出意して窓

-282-

特開昭63~135848(含)

財するように係成されている。また、異物分布ス チージしにはホトセンツ15がレーザの照射点に 対向されて投稿されており、このホトセンサ!6 はつエハミ上の異物に照射されたレーデ14の数 乱光15を独出し得るように構成されている。そ して、走査もター13は契物検査コントローチョ 7により初節されるように構成されており、ホト センサi6はコントローラ」でにその彼出館風を インプットするように構成されている。

校査室2の異額分野ステージ5上には走遊形電 子頭抵迫(以下、SCMという。)の電子は!8 が、分切ステージを上のウエハーにおける異物に 食子はを照射し込るように恐續されており、 電子 注18はSBMコントワーラ19によう創御され るように構成されている。故子独18の斥駄には 2次電子検出書20が電子線の整封により累物か ら深び出す?次君子を検白し得るように設備され ており、この検出器まりはその検出結果をSSM コントローラータにインブットさせるように構成 されている。また、異物分析ステージる上にはX

図を照合して減算等のような所望の演算を実行し 得るように推放されている。

次に作用を説明する。

まず、診断すべきプロセスを残る前のウェハ! が、予備策3から検査数2内の異領地投ステージ 1に移動されているホルダも上に移栽される。

縫いて、レーザ発表点!2からのレーザしょが もラー13により走査されながら、ウエハ]を移 数合うによってXY方向に移動されることにより ウエハ!企蹈にわたって展別的に駆射される。こ のとき、ウエハ上に契切があると、其物に怒財し たレーザ16は歌乱するため、私意先15がホト センサ10によって独自される。異物が独出され ると、ホトセンサ16からコントロータ17に彼 **当信号がインアットされるとともに、エンコーダ** Bの出力がメモリーで5にラッチされる。CPU 23はこの兵物位配に芯合、好2回知に示されて いるようなプロセス道道家の異物分布図31を使 您的に作成し、これをメモリー15世紀後させる。

このようにしてプロセスを繰る前の裏勧分布図

政権出費と1が電子線の無射により異衡から放射 されるメ神を秋出し得るように敦促されており、 モの検出結果はX粒マイクロアナライザ 2 でにィ ンプットさせるように構成されている。

この具物検索額置はコンピュータ勢からなる中 央処理ユニット(以下、CPUという。)23を 借えており、そのCPU28には前記ホルダコン トローラ11および異例検出コントローラし?が 投続されている。また、CP U 2 3 には感覚のパ ラメータ等を設定するためのコンソール24、欠 防分布協配依部としてのメモリー25台よび接触 邸2mがそれぞれ彼続されており、メモリー25 および挟算部26にはブリンタ、ディスプレー纮 選、外部ノモリー等のような出力整度27が接続 されている。メモリー23はCPU23を選じて 契徳検出コントローラリ?から道をれてみるウェ ハ1上の契助の位置を分布図として記憶し得るよ うに技成されている。また、資本部26はCPU 23によって初降されることにより、CPU23 を通じてメモリーでしかる送られて来る久陷分布

31を作成されたウエハ1は検裏袋1から予従室 3を移て外部に取り出され、診断すべきプロセス に送られて阪定の処理を終こされる。

その後、珍勝すべきプロセスを紐欠りエハ1は 予願室るから接び金を内の鉄物検出ステージルの カルダも上に移取される。

続いて、ウエハ1は南部と間様な作品により思 物を検出され、その異物の位置により、第2回(4) に示されているようなプロセス疑過後の顕物分布 図32が級想的に作成されてメモリー15に配位

ウエハIの会面についての異物技変が終了する と、ウスへ1を保持したホルグをは移動合りによ う分析ステージをにおけるSEM電子級18の耳

検出した異物の位置値間はメモリー 2.5 に記憶 されているため、そのデータに暮き移動力ではホ **ルダ6を移動させて、鍵底したい位置の異物を型** 子旅18の限射点に預次対向させて行く。

要称に低子級が原射されることにより、素物か

勃開昭63-135848 (4)

6股び出す2次電子が2次電子検出置20によっ て検出され、また、放射されるX線がX線検出器 21によって校出される。この検出結果は、SE MコントローラしりおよびX娘マイクロアナライ ザ22にインプットされ、外部メモリーや筒辺段 四に送られ、異物の大きさ分析や組成分析等に供

ところで、徐断すべまプロセスを経る部からウ エハしに付着していた異動は、診断すべきプロセ スによって付着した異物ではないため、絵画から 疑去してもよい。また、SBMおよび又位アナラ イザによる大きさ分析や組織分析には段階および 費用等を要するため、抵製でない契約についての 分析作業は単に必要な異物分析作業の妨げになる。 したがって、絵画すべきプロセスを揺る顔からワ エハ1に付着していた異物についての分析作業は 貨略することが望ましい。

そこで、木実終例において、CPU23は漢字 部26をして、郷8四に示されているような雑年 も実行させることにより、蘇る頤内に示されてい

によって、プロセスで付着した契砂の分布図を育 動的に求めることができるため、プロセスにおけ る異物の付着傾向を光波かつ迅速に知ることがで き、プコセスに対する診断ないしは記価を正確か つ迅速化させることができる。

ひ アロセスで付着した異物の分布図を求めるこ とにより、何対的に移断すべきプロセス通過前に 付むしていた異物を分布図から途除することがで きるため、異物の大きさや塩酸について分析検査 を実験する場合、検査総率を減めることができる とともに、プロセスに対する旅逝ないしは辞紙の 正確さを高めることができる。

(黄路铜2)

弗3國は本発明の他の実施側を示す頭2國に期 当する段時間である。

本実施例まは、設置すべきプロセスにおける異 物の付着領内を求める場合に適用するものであり、 本実施剤においても低1回に示されている契物技 登録型が使用される。この場合、メモリー25に は同一プロセスをそれぞれ遊遊した複数枚のウェ

るプロセスで付着した英物の分布図33を根廷的 に求め、その分布図33に基いて移動仓1を操作 することにより、砂断すべきプロセスで付収した 異衡のみを電子線18の照射点に導合、分析検達 を実行させる。すなわち、波体節26は第2図(4) に示されているプロセス造送後の異物分布図12 から、周函のに示されているプロセス通過筋の異 物分布図31を引くことにより、同図心に示され ているプロセスで付着した異物の分布図33を減

このようにして、木実施例においては、プロセ スで対数した異物のみが電子接18に個次が向き れて分語作業を受けることになるため、分析作業 の徹率が高められることになる。

部記念路例によれば次の効果が得られる。

(1) 異物検出手費の検出に装きウェハにおける类 駒の分布図を記憶するメモリーと、メモリーのデ ータに基いて複数の実術分布図を照合する終算部 とを及けることにより、プロセス透過後の異物分 布闘からプロセス過過效の契物分布関を引くこと

ハについてものプロセスで付着した非他の分布図 3 3 A、 3 3 B・・・が灯次記憶されて行く。 e して、涝定鼓以上の分布図33A、13B・・・ がメモリー25に悪痕されたところで、波体部2 6は53回に示されているように、全ての分布部 33人、338を加算し間間的に示されている思 選分右関3(を自動的に決める。

この意味分布図34における美物の分布例向を 損疾することによう、そのプロセスにおける異物 の発生傾向が砂御ないしは評価される。この場合、 異数分布の緊痛が自動的に行われるため、緊視す ス等がなく診断・評価が正確に行われるとともに、 迅速かつオンラインでの診断・評価も可能になり、 **色麗色を凝めることができる。**

以上本発明者によってなされた発明を実施例に 基づき基体的に投引したが、本発明は顔起実施例 に選定されるものではなく、その要給必須能しな い節頭で随々変見可能であることはいうまでもな

例えば、ウエハにおける異物の分布検査後、異

-284-

特開館63-135848(日)

物の大きさや組成についての分が検証を実施する ように様成するに限らず、異物検出だけを実施する る装置において異物の分布を求めるように構成し てもよい。

分布を求める対象としての久間は真物に覆らず、 外観検査における欠額欠略や突起欠陥、寸法調査 欠陥等であってもよい。

欠陥検迫事政としては、ウエハにレーデを限制してその数乱光を検出するように構成されている 光学的手段、を使用するに限らず、ウエハに低子 独体の何億粒子ビームを照射しその2次粒子また は彼を検出するように構成されている手段等を使 用してもよい。

以上の最明では生として本発明者によってなされた発明をその背景となった利用分野であるウエハの実物検査技術に適用した場合について提明したが、それに限定されるものではなく、ホトマスク等の欠陥検査接近に適用することができる。 不知明は少なくとも複数の複検を物が同一のプロセスを通過する場合における欠陥検査接近金級に適

3・1・予備金、4・1・美物枚出ステージ、5 ・・・異独分析ステージ、6・・・ホルダ、1・ ・・移動台、8・・・リニアエンコーダ、9、・・ ・送りねじ塩塩、19・・・モッグ、11・・・ ホルダコントローラ、12・・・レーザ発速隊、 13・・・走査もター、14・・・レーザ、15 - ・・故且光、』目・・・ホトセンサ、17・・ ・異衡校出コントローラ、18・・・SBM電子 捷、19・・・SRMコントローラ、20・・・ 2次電子級B唇、21・・・X線検密器、22・ ・・X枚マイクロアナライザ、13・・・CPU、 2 4・・・コンソール、2 5・・・メモリー (欠 **陷分布因民徒部)、26···崩弃郡、27··** ・出力機器、31・・・プロセス通過前の具物分 右国、32・・・プロセス通過後の舞物分布図。 する、33A、33B・・・プロセスで付近した 晁物分奇图、34···黑银分布图。

化碳末 布尼士 水银烧锅

何することができる。 (杂明の勧奨)

本題において関係される効果のうち代表的なものによって得られる効果を簡単に展別すれば、次の通りである。

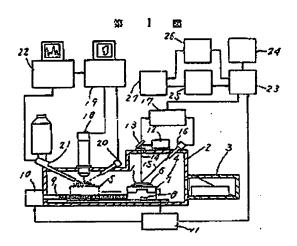
異物検出平取の検出に甚ら被検整物における欠陥の分布図を記憶する記憶部と、記憶部のデータに基いて複数の欠極分布図を整合する演算部とを受けることにより、プロセスにおいて欠陥が発生する使同を自動的に知ることができるため、プロセスに対する診断ないしは評価を迅速に実行させることができるとともに、その正確果を高めることができる。

4. 図紙の電車な投明

第1回は本発明の一実施例である異病検査装置 を示す模式図、

第2回はその作用を説明するための説明数、 第2回は本発明の他の実施例を示す第2回に相当する説明図である。

1・・・ウエハ (独校変術) 、3・・・校正堂、



ノーウェハ(核吸管網) 2 - 水質管 ダーズが研究 ガーズがではステーシ カーズが受対 ステーシ 6 - ホルア クーペラックロウ ノー・ホルクランシローウ ノニーレーサビが取得

ーホレゼンブ

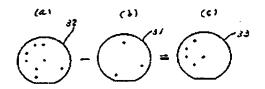
17 - 第7日時以3トローラ
10 - 5名州 哲子的文
20 - 21定号 市水路
21 - 大生な状立器
25 - 24 (で紹介中的环境域)
26 - 河 東部
27 - マロセズ通過的の更明 9年日
32 - プロセズ通過的の更明 9年日
32 - プロセズ通過的の更明 9年日
32 - プロセズ通過的の更明 9年日
32 - プロセズ通過的の更明 9年日

34一里投牙折圆

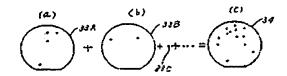
-285-

特開昭63-135848 (8)

w 2 🖼



ள 3 🖾



第1頁の銃き

母発 明 者 岡 田 猛 燁 群馬県高崎市西横手町111番地 株式会社日立製作所高崎

-286-